

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
29. September 2005 (29.09.2005)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2005/090907 A1

(51) Internationale Patentklassifikation⁷: **G01B 11/30**,
G01N 21/88, G06T 7/00

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): ERSÜ, Enis [DE/DE];
Carl-Ulrich-Strasse 60, 64297 Darmstadt (DE). WIEN-
AND, Stephan [DE/DE]; In den Bruchgärtten 21, 64673
Zwingenberg (DE). KNOCHE, Horst [DE/DE]; Kotten-
bachstrasse 42, 35216 Biedenkopf (DE).

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2005/001312

(74) Anwalt: KEIL & SCHAAFHAUSEN; Cronstettenstrasse
66, 60322 Frankfurt am Main (DE).

(22) Internationales Anmeldedatum:
10. Februar 2005 (10.02.2005)

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL,
AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,
CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES,
FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE,
KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD,
MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG,
PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ,
TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA,
ZM, ZW.

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

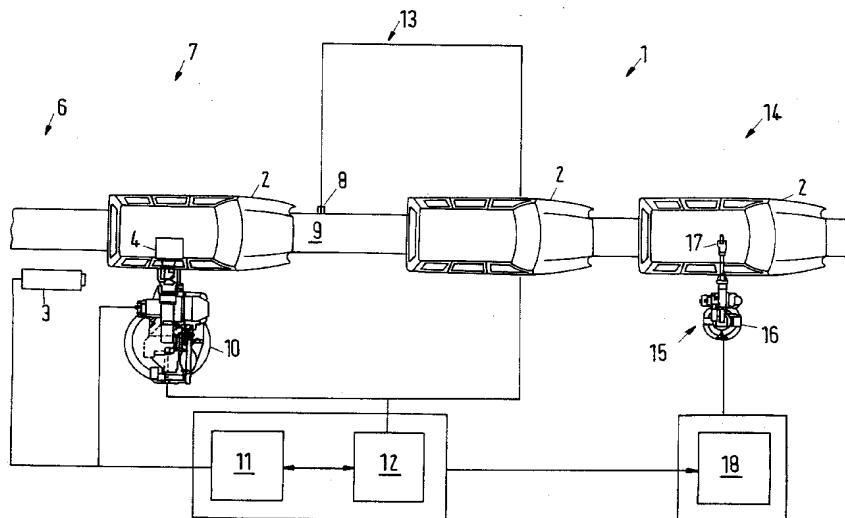
(30) Angaben zur Priorität:
10 2004 007 830.0
18. Februar 2004 (18.02.2004) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von
US): ISRA VISION SYSTEMS AG [DE/DE]; Industries-
strasse 14, 64297 Darmstadt (DE).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: METHOD FOR LOCATING DEFECTIVE POINTS AND MARKING SYSTEM

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUR LOKALISIERUNG VON FEHLSTELLEN UND MARKIERSYSTEM



(57) Abstract: The invention relates to a method and marking system for locating defective points on a three-dimensional object (2), particularly the lacquered bodywork of a vehicle, wherein the defective points are detected and located by means of an optical capture device (3,4). The aim of the invention is to locate a defective point in a highly precise manner. According to the invention, the construction data (CAD data) of the object (2), and the optical imaging properties of the capture device (3,4) and the object (2) are known during the recording of the image and the location of the error is determined on the object therefrom and is optionally marked with a spray head.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2005/090907 A1



(84) **Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

(57) **Zusammenfassung:** Es wird ein Verfahren und ein Markiersystem zum Lokalisieren von Fehlstellen auf einem dreidimensionalen Objekt (2), insbesondere einer lackierten Fahrzeugkarosse, angegeben, wobei die Fehlstellen mit einer optischen Aufnahmeeinrichtung (3, 4) aufgefunden und lokalisiert werden. Um eine Fehlstelle mit hoher Genauigkeit zu lokalisieren wird vorgeschlagen, dass die Konstruktionsdaten (CAD-Daten) des Objekts (2), die optischen Abbildungseigenschaften der Aufnahmeeinrichtung (3, 4) und des Objekts (2) bei der Bildaufnahme bekannt sind und dass daraus der Fehlerort auf dem Objekt (2) bestimmt und ggf. Mit einem Sprühkopf markiert wird.

Verfahren zur Lokalisierung von Fehlstellen und Markiersystem

5 Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren zum Lokalisieren von Fehlstellen auf einem dreidimensionalen Objekt, insbesondere auf dessen Oberfläche, wobei die Fehlstellen mit einer optischen Aufnahmeeinrichtung aufgefunden und lokalisiert werden, sowie ein entsprechendes Markiersystem. Die Erfindung eignet sich bspw. für die Erkennung von Lackfehlern.

10

Derartige Inspektionssysteme sind bspw. zur Inspektion von Lackoberflächen von Karossen bereits bekannt. Bei den bisher bekannten Systemen besteht jedoch die Schwierigkeit, den einmal erkannten Fehler mit ausreichender Präzision auch auf dem Objekt zu lokalisieren oder zu markieren, da in der Zuordnung der Fehlerposition zu dem Objekt Ungenauigkeiten auftreten.

15

Aufgabe der vorliegenden Erfindung ist es, eine Möglichkeit vorzuschlagen, eine auf einem dreidimensionalen Objekt erkannte Fehlstelle mit hoher Genauigkeit zu lokalisieren und ggf. zu markieren.

20

Diese Aufgabe wird bei einem Verfahren der eingangs genannten Art im Wesentlichen dadurch gelöst, dass die Konstruktionsdaten des Objektes, die optischen Abbildungseigenschaften der Aufnahmeeinrichtung und die Position der optischen Aufnahmeeinrichtung und des Objekts bei der Bildaufnahme bekannt sind und dass daraus der Fehlerort auf dem Objekt bestimmt wird. Bei bekannten Verfahren wird der Fehlerort einer erkannten Fehlstelle unabhängig von dem Objekt im dreidimensionalen Raum des Inspektionssystems bestimmt. Dabei muss der Fehler entweder sofort markiert oder die Bewegung des Objektes genau nachvollzogen werden, um den Fehler auch später noch lokalisieren und markieren zu können. Da es bei dem Transport der dreidimensionalen Objekte

30

immer wieder zu unvorhergesehenen und nicht registrierten Verschiebungen kommen kann, ist diese Methode nur ungenau. Erfindungsgemäß ist dagegen vorgesehen, den Fehlerort direkt auf dem Objekt relativ zu dessen Koordinaten bzw. zu definierten Bezugspunkten auf dem Objekt festzulegen. Dies ist mög-

5 lich, da neben den optischen Abbildungseigenschaften der Aufnahmeeinrichtung, der Position der optischen Aufnahmeeinrichtung und des Objektes bei der Bildaufnahme auch die Konstruktionsdaten des Objektes in elektronischer Form bekannt sind, so dass die Fehlstelle auf dem dreidimensionalen Objekt eindeutig einer vorgegebenen Position auf dem Objekt zugeordnet werden kann. Da-
10 durch lassen sich die einmal erkannten Fehlerorte auch dann zuverlässig wie-
derfinden, wenn die räumliche Zuordnung des Objekts zu dem Inspektionssys-
tem verloren geht. In diesem Fall muss lediglich die Position des Objektes neu
vermessen werden.

15 Dazu wird der Fehlerort vorzugsweise im Koordinatensystem des Objektes bestimmt, welches insbesondere das Koordinatensystem der Konstruktionsda-
ten, bspw. der CAD-Daten und/oder sensorisch ermittelten Daten, ist. In dem Koordinatensystem der Konstruktionsdaten ist der Fehler relativ zum Objekt genau festgelegt, so dass es nicht notwendig ist, die Bewegung des Objektes im
20 Raum genau nachzuvollziehen, um den Fehler später lokalisieren, ggf. markie-
ren und/oder automatisch beheben zu können. Die Konstruktionsdaten können bspw. als CAD-Daten von der Konstruktion des Objekts bereits bekannt sein. Es ist erfindungsgemäß jedoch auch möglich, die relevanten Konstruktionsdaten aus Sensordaten, bspw. durch Aufnahme und Auswertung von Bildern, Abtas-
25 tung oder dgl. zu erzeugen. In diesem Fall ist ein selbsttätiges Erlernen der notwendigen Konstruktionsdaten des Objektes möglich, so dass diese nicht gesondert vorgegeben werden oder im Vorhinein bekannt sein müssen. Die Abspeicherung der Daten erfolgt dann automatisch. Die Ermittlung der Kon-
struktionsdaten aus Sensordaten kann auch dazu verwendet werden, bereits

vorhandene Konstruktionsdaten in ihrer Genauigkeit zu verbessern bzw. deren Auflösung zu verfeinern.

Eine bevorzugte Weiterentwicklung des erfindungsgemäßen Verfahrens sieht
5 vor, dass der Fehlerort an eine Markiereinrichtung übertragen wird, welche den Fehlerort auf dem Objekt markiert. Wenn die Auswerteeinrichtung der Aufnahmeeinrichtung den Fehler nicht nur erkennt, sondern auch klassifiziert, ist es möglich, je nach Fehlertyp eine unterschiedliche Markierung aufzubringen, so dass der Fehlertyp anhand der Markierung identifiziert werden kann. Dies ist für
10 eine einfache und schnelle Nachbearbeitung der Fehlstellen zur Behebung der Fehler besonders vorteilhaft. Außerdem können die Markierungen erfindungsgemäß nicht genau auf dem Fehler, sondern neben dem Fehler angebracht werden, um diesen nicht zu verdecken. Dabei hängt die Richtung und das Ausmaß der Verschiebung vorzugsweise von der Lage des Fehlers auf dem Objekt ab.

15 Erfindungsgemäß kann auch vorgesehen werden, dass die Anfahrbahn für die Markiereinrichtung aus den Konstruktionsdaten des Objektes, den Positionsdaten des Objektes und/oder vorher definierten zulässigen Bewegungsbereichen der Markierungseinrichtung automatisch ermittelt wird. Dabei kann die Markiereinrichtung insbesondere an einer Bewegungseinrichtung angebracht sein, an der die Markiereinrichtung einfach in verschiedenen Freiheitsgraden im Raum bewegbar ist. Die Bewegungseinrichtung kann bspw. ein Roboter, ein Manipulator, ein Handhabungsgerät oder eine mehrachsige Verfahreinheit mit definierten Bewegungssachsen sein. Dadurch kann für die Markiereinrichtung eine automatische Berechnung einer kollisionsfreien Anfahrbahn zu der Markierposition aus den Konstruktions- bzw. CAD-Daten des Objektes und vorher definierten zulässigen Arbeitsbereichen der Bewegungseinrichtungen durchgeführt werden.
20
25

Zusätzlich zu der Markierung der Fehlerorte auf dem dreidimensionalen Objekt
30 selbst können die Fehlerorte erfindungsgemäß auch auf einer Anzeige, insbe-

sondere einem Ausdruck oder einem Bildschirm, angezeigt werden. Dies dient zur Dokumentation der Fehlstellen und verschafft einen einfachen Überblick über sämtliche Fehler. Dabei kann, sofern die Aufnahmeeinrichtung einen Fehlertyp ermittelt hat, auch dieser mit angegeben werden.

5

Um die Genauigkeit bei der Lokalisierung der Fehlerorte auf dem Objekt weiter zu erhöhen, kann die optische Aufnahmeeinrichtung dreidimensional kalibriert und die Position des Objektes durch einen Vergleich von Konstruktionsdaten und aufgenommenen Bildern genau bestimmt werden. Mit dieser Art der Feinpositionierung ist es möglich, eine sehr genaue Zuordnung der in den aufgenommenen Bildern ermittelten Fehlstellen zu den Konstruktionsdaten des dreidimensionalen Objektes herzustellen. Auch die Markiereinrichtung bzw. ein Markiersystem können über eine optische Aufnahmeeinrichtung verfügen, um das Objekt relativ zu der Markiereinrichtung auf dieselbe Weise fein zu positionieren. Dies kann insbesondere dann von Bedeutung sein, wenn es nötig ist, die Fehler mit hoher Präzision zu markieren oder aus anderen Gründen sehr genau anzusteuern. Insbesondere können Objekt, Aufnahmeeinrichtung sowie ggf. eine oder mehrere Bewegungseinrichtungen dreidimensional aufeinander kalibriert werden, so dass ihre Positionen in einem Koordinatensystem relativ zueinander bekannt sind.

Die vorliegende Erfindung betrifft ferner ein Markiersystem für bei einer Inspektion festgestellte Fehler auf einem Objekt, das sich insbesondere zur Durchführung des vorbeschriebenen Verfahrens eignet. Das Markiersystem weist einen Markerkopf und eine Bewegungseinrichtung auf, wobei die Bewegungseinrichtung den Markerkopf aufgrund von Konstruktionsdaten des Objektes und von übermittelten Positionsdaten der Fehlerorte auf dem Objekt an die Fehlerorte positioniert. Dadurch ist in jedem Fall eine genaue Zuordnung der Fehlerorte relativ zu dem dreidimensionalen Objekt möglich. Das Markiersystem kann erfindungsgemäß besonders vorteilhaft mit einem Inspektionssystem kombiniert

25

30

werden, welches den Fehlerort einer bekannten Fehlstelle auf dem Objekt bestimmt, bspw. im Koordinatensystem der Konstruktionsdaten des Objekts oder relativ zu bestimmten Bezugspunkten auf dem Objekt.

5 Gemäß einer besonderen Ausführungsform des erfindungsgemäßen Markiersystems können mehrere Markerköpfe vorgesehen sein, die unabhängig von einander positionierbar und/oder aktivierbar sind. Durch diese Unterteilung des Markiersystems in mehrere Teilsysteme wird erreicht, dass die Fehlerorte auf dem dreidimensionalen Objekt besonders schnell markiert werden können, da
10 die Teilsysteme insbesondere parallel zueinander arbeiten können.

In Weiterführung dieses Erfindungsgedankens kann eine Vielzahl von Markerköpfen vorgesehen und über einen möglichen zu markierenden Bereich des Objektes verteilt insbesondere fest angeordnet sein, wobei die Bewegungseinrichtung bspw. nur den Abstand eines zu aktivierenden Markerkopfes zu dem Objekt vorgibt. Eine solche Anordnung kann sich bspw. über die gesamte Breite und/oder Höhe des zu markierenden Objekts erstrecken, wobei die Markerköpfe derart angeordnet sind, dass sie das gesamte Objekt oder die darauf möglicherweise zu markierenden Bereiche abdecken. Bei einem quer zu der Anordnung der Markerköpfe bewegten Objekt muss dann nur der richtige Zeitpunkt abgewartet werden, bis der geeignete Markerkopf aktiviert wird. Dazu kann er von einer Bewegungsrichtung in einen optimalen Abstand zu der zu markierenden Oberfläche bewegt werden, um die Markierung durchzuführen. Insbesondere bei planen Oberflächen können auch alle Markerköpfe fest angeordnet und der Abstand aller Markerköpfe mit der Bewegungseinrichtung eingestellt werden. Dies kann in Abhängigkeit von den Konstruktionsdaten des Objekts auch einmal manuell erfolgen, wenn für Objekte der derselben Art keine Änderungen des Abstands der Markerköpfe durchgeführt werden müssen. Dann muss der entsprechende Markerkopf nur aktiviert werden, wenn das relativ zu dem Markerkopf bewegte Objekt an der richtigen Position ist. Das vorbeschriebene
20
25
30

– 6 –

Markiersystem wendet das Prinzip eines Matrixdruckers an. Um zusätzlich eine Korrektur der Position des Markerkopfes in Bewegungsrichtung des Objekts zuzulassen, kann die Bewegungseinrichtung ferner einen gewissen Bewegungsspielraum in Bewegungsrichtung des Objekts aufweisen.

5

Dazu kann eine Steuereinrichtung zur Steuerung der Bewegungseinrichtung der Markerköpfe aufgrund der Konstruktionsdaten eine automatische Zuordnung des Fehlerortes zu einem Markerkopf vornehmen, der die Markierung aufbringen soll. Dabei kann das System bzw. der Bewegungsablauf so optimiert werden, dass sämtliche anzubringende Markierungen in möglichst kurzer Zeit auf das Objekt aufgebracht werden können, ohne dass sich die Teilsysteme gegenseitig behindern. Um die Gefahr einer Behinderung der Teilsysteme untereinander zu minimieren, können die verschiedenen Teilsysteme des Markiersystems auf verschiedenen Seiten des dreidimensionalen Objekts angeordnet sein.

10

Weitere Vorteile, Merkmale und Anwendungsmöglichkeiten der vorliegenden Erfindung ergeben sich auch aus der nachfolgenden Beschreibung eines Ausführungsbeispiels anhand der Zeichnung. Dabei sind alle beschriebenen und/oder bildlich dargestellten Merkmale Teil der vorliegenden Erfindung, unabhängig von ihrer Zusammenfassung in den Ansprüchen oder deren Rückbezügen.

20

Fig. 1 zeigt ein erfindungsgemäßes System zum Lokalisieren von Fehlstellen auf einem dreidimensionalen Objekt. Das in Fig. 1 dargestellte System 1 zum Lokalisieren von Fehlstellen auf einem dreidimensionalen Objekt 2, insbesondere dessen Oberflächen, weist ein Inspektionssystem 13 zum Auffinden und Lokalisieren von Fehlstellen auf dem Objekt 2 mit Hilfe einer optischen Aufnahmeeinrichtung 3, 4 und ein anschließendes Markiersystem 14 auf, mit dem die bei der Inspektion festgestellten Fehler auf dem dreidimensionalen Objekt 2 markiert werden.

30

- 7 -

Das System 1 ist bspw. auf die Untersuchung einer lackierten Oberfläche von Karossen als zu inspizierendem Objekt 2 ausgerichtet. Es weist mehrere optische Aufnahmeeinrichtungen 3, 4 auf, die zusammen mit Beleuchtungseinrichtungen zu mehreren, verteilt angeordneten Inspektionseinheiten zusammengefasst sind. Dabei bildet die stationäre Aufnahmeeinrichtung 3 ein erstes Teilsystem 6 zur Untersuchung der Seiten der Karosse 2 und eine klein- oder großflächige Aufnahmeeinrichtung 4 ein zweites Teilsystem 7 zur Untersuchung der übrigen Flächenbereiche. Es ist durchaus möglich, weitere Teilsysteme vorzusehen und die Größe der Inspektionseinheiten an die jeweiligen Gegebenheiten anzupassen. Die Teilsysteme 6, 7 sind hintereinander entlang einer als Förderband ausgebildeten Bewegungseinrichtung 9 für die Karosse 2 angeordnet, so dass die Karosse 2 gegenüber der stationären Aufnahmeeinrichtung 3 und der bspw. klein- oder großflächigen flächigen Aufnahmeeinrichtungen 4 relativ bewegt wird.

Zusätzlich ist die Aufnahmeeinrichtung 4 an einer ihr zugeordneten Bewegungseinrichtung 10 angebracht, die eine beliebige Orientierung der Aufnahmeeinrichtung 4 im Raum. Die Bewegungseinrichtung 10 ist als Manipulator ausgebildet, der eine Bewegung der Aufnahmeeinrichtung 4 in mehreren Freiheitsgraden um verschiedene Drehachsen erlaubt.

Durch die auf dem Förderband 9 bewegte Karosse 2 und durch den Manipulator 10 mit der Aufnahmeeinrichtung 4 wird eine Relativbewegung zwischen den Aufnahmeeinrichtungen 3, 4 bzw. den zu Inspektionseinheiten zusammengefassten Aufnahmeeinrichtungen 3, 4 und Beleuchtungseinrichtungen, und der Karosse 2 erzeugt, wobei durch die optischen Aufnahmeeinrichtungen 3, 4 zu verschiedenen Zeitpunkten Bilder von den zu inspizierenden Bereichen der Oberfläche der Karosse 2 aufgenommen werden. Die aufgenommenen Bilder

werden in einer Auswerteeinrichtung 11 mit Hilfe von Bildauswertungsalgorithmen analysiert.

Zur Koordinierung der Relativbewegung zwischen dem dreidimensionalen Objekt 2 und den Aufnahmeeinrichtungen 3, 4 und Beleuchtungseinrichtungen der Inspektionseinheiten ist eine Steuereinrichtung 12 vorgesehen, welche derart eingerichtet ist, dass eine Aufnahmeeinrichtung 3, 4, eine Beleuchtungseinrichtung und die Oberfläche während der Inspektion für jeden zu inspizierenden Bereich der Oberfläche des Körpers 2 zumindest für die Zeitdauer einer Aufnahme in mindestens einer definierten geometrischen Relation zueinander steht. Dazu kennt die Steuereinrichtung 12 bspw. durch eine Messung mit einem Sensor 8 die Position des auf dem Förderband 9 bewegten Körpers 2 und der Aufnahmeeinrichtungen 3, 4. Die an dem Manipulator 10 montierte Aufnahmeeinrichtung 4 kann auch durch die Steuereinrichtung 12 relativ zu der Position des Körpers 2 in eine vorgegebene Position gebracht werden, in der die definierte geometrische Relation zwischen der Oberfläche des Körpers 2 und der optischen Aufnahmeeinrichtung 4 und der Beleuchtungseinrichtung der Inspektionseinheit erfüllt ist. Die Ausrichtung der Oberfläche des Objektes 2 ist dabei vorzugsweise aus den bspw. in elektrischer Form vorliegenden Konstruktionsdaten, insbesondere CAD-Daten und/oder aus Sensordaten ermittelten Daten, bekannt. Wenn diese Relation erfüllt ist, wird eine Aufnahme des zu inspizierenden Bereiches gemacht und die Aufnahme durch die Auswerteeinrichtung 11 ausgewertet.

Wenn bei der Bildauswertung eine Fehlstelle auf der Oberfläche des Objektes 2 festgestellt wird, wird aus den Konstruktionsdaten des Objektes 2, den optischen Abbildungseigenschaften der Aufnahmeeinrichtungen 3, 4 und der Position der optischen Aufnahmeeinrichtungen 3, 4 und des Objektes 2 bei der Bildaufnahme der Fehlerort auf dem Objekt 2 selbst bestimmt wird. Dabei wird der Fehlerort im Koordinatensystem der Konstruktionsdaten bestimmt, so dass der

– 9 –

5 Fehlerort in einem Koordinatensystem relativ zu dem Objekt selbst vorliegt. Dies hat den entscheidenden Vorteil, dass der Fehlerort für nachfolgende Systeme, bspw. ein Markiersystem, relativ zu Merkmalen des Objektes 2 bekannt ist, so dass der Fehlerort auf dem Objekt 2 immer wieder sehr genau festgestellt werden kann.

Daher ist es einfach möglich, mit einem hinter dem Inspektionssystem 13 angeordneten Markiersystem 14 die während der Inspektion festgestellten Fehler mit einer Markiereinrichtung 15 zu kennzeichnen. Dazu weist die Markiereinrichtung 10 15 eine als Manipulator ausgebildete Bewegungseinrichtung 16 auf, an der bspw. ein als Sprühkopf ausgebildeter Markerkopf 17 angeordnet ist. Die Bewegungseinrichtung 16 und der Markerkopf 17 werden über eine Markierungssteuerung 18 angesteuert, die mit der Steuereinrichtung 12 des Inspektionssystems 13 in Verbindung steht. Ggf. können auch mehrere Markiereinrichtungen 15 vorgesehen werden.

Da die Karosse 2 über das Förderband 9 von dem Inspektionssystem 13 zu dem Markiersystem 14 transportiert worden ist, lassen sich die Positionskoordinaten der Karosse 2 mit Hilfe von Positionsangaben des Förderbandes 9 auch für das 20 Markiersystem 14 bestimmen. Diese Angaben erhält die Markierungssteuerung 18 von der Steuereinrichtung 12. Gleiches gilt für die Positionsdaten der Fehlerorte auf dem Objekt 2, die durch die Auswerteeinrichtung 11 festgestellt wurden. Es ist natürlich auch möglich, die Positionskoordinaten der Karosse 2 in dem Markiersystem 14 neu zu bestimmen, bspw. durch eine Vermessung 25 und/oder eine Feinpositionierung mittels einer Aufnahmeeinrichtung in dem Markiersystem 14 und eine Auswertung markanter, aus den Konstruktionsdaten bekannter Merkmale des Objekts 2.

Bei mehreren, insbesondere unabhängig voneinander positionierbaren Markierköpfen 17 ist vorgesehen, dass die Markierungssteuerung 18 aufgrund der 30

– 10 –

Konstruktionsdaten des Objektes 2 eine automatische Zuordnung des Fehlerortes zu einem Markierkopf 17 vornimmt, der den Fehler markiert.

Außerdem können von der Auswerteeinrichtung 11 vorgenommene Fehler-

5 klassifizierungen an die Markierungssteuerung 18 weitergeleitet werden, so dass unterschiedliche Typen von Fehlern durch unterschiedliche Markierungen der Markierköpfe 17 auf dem Objekt 2 gekennzeichnet werden.

Das erfindungsgemäße Verfahren und das entsprechende System mit Inspekti-

10 onssystem 13 und Markiersystem 14 haben den besonderen Vorteil, dass die Fehlerorte relativ zu dem Objekt selbst ermittelt werden, so dass eine Zuordnung der Fehlerorte zu der Oberfläche des Objektes 2 immer einfach möglich ist. Dies ist insbesondere für eine Markierung vorteilhaft.

– 11 –

Bezugszeichenliste:

5	1	System
	2	dreidimensionales Objekt, Karosse
	3, 4	optische Aufnahmeeinrichtung
	6, 7	Teilsysteme
	8	Sensor
10	9	Bewegungseinrichtung, Förderband
	10	Bewegungseinrichtung, Manipulator
	11	Auswerteeinrichtung
	12	Steuereinrichtung
	13	Inspektionssystem
15	14	Markiersystem
	15	Markiereinrichtungen
	16	Bewegungseinrichtung, Manipulator
	17	Markierkopf
	18	Markierungssteuerung

– 12 –

Patentansprüche:

- 5 1. Verfahren zum Lokalisieren von Fehlstellen auf einem dreidimensionalen Objekt (2), insbesondere dessen Oberfläche, wobei die Fehlstellen mit einer optischen Aufnahmeeinrichtung (3, 4) aufgefunden und lokalisiert werden, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Konstruktionsdaten des Objekts (2), die optischen Abbildungseigenschaften der Aufnahmeeinrichtung (3, 4) und die Position der optischen Aufnahmeeinrichtung (3, 4) und des Objekts (2) bei der Bildaufnahme bekannt sind und dass daraus der Fehlerort auf dem Objekt (2) bestimmt wird.
- 10 2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, dass der Fehlerort im Koordinatensystem des Objekts (2), insbesondere im Koordinatensystem der Konstruktionsdaten, bestimmt wird.
- 15 3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet**, dass der Fehlerort an eine Markiereinrichtung (15) übertragen wird, welche diesen auf dem Objekt (2) markiert.
- 20 4. Verfahren nach Anspruch 3, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Markiereinrichtung (15) mittels einer Bewegungseinrichtung (16) über das Objekt (2) zu den Fehlerorten bewegbar ist.
- 25 5. Verfahren nach Anspruch 4, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Anfahrbahn für die Markiereinrichtung (15) aus den Konstruktionsdaten des Objekts (2), aus Positionsdaten und/oder vorher definierten zulässigen Bewegungsbe reichen der Markiereinrichtung (15) ermittelt wird.

6. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Fehlerorte auf einer Anzeige, insbesondere einem Ausdruck oder einem Bildschirm, angezeigt werden.

5 7. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet**, dass die optische Aufnahmeeinrichtung (3, 4) dreidimensional kalibriert ist und dass die Position des Objekts (2) durch einen Vergleich von Konstruktionsdaten und aufgenommenen Bildern genau bestimmt wird.

10 8. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet**, dass die optische Aufnahmeeinrichtung (3, 4), das Objekt (2) und/oder eine oder alle Bewegungseinrichtungen (9, 10, 16) dreidimensional aufeinander kalibriert sind.

15 9. Markiersystem für bei einer Inspektion festgestellte Fehler auf einem Objekt, insbesondere zur Durchführung eines Verfahrens nach einem der Ansprüche 1 bis 8, mit einem Markerkopf (17) und einer Bewegungseinrichtung (16), **dadurch gekennzeichnet**, dass die Bewegungseinrichtung (16) den Markerkopf (17) aufgrund von Konstruktionsdaten des Objekts (2) und von übermittelten Positionsdaten der Fehlerorte auf dem Objekt (2) an die Fehlerorte positioniert.

20 10. Markiersystem nach Anspruch 9, **dadurch gekennzeichnet**, dass mehrere Markerköpfe (17) vorgesehen sind, die unabhängig voneinander positionierbar und/oder aktivierbar sind.

25 11. Markiersystem nach Anspruch 10, **dadurch gekennzeichnet**, dass eine Vielzahl von Markerköpfen (17) vorgesehen und über einen möglichen zu markierenden Bereich des Objektes verteilt angeordnet ist, wobei die Bewegungs-

– 14 –

einrichtung (16) den Abstand eines zu aktivierenden Markerkopfes (17) zu dem Objekt (2) vorgibt.

12. Markiersystem nach Anspruch 10 oder 11, **dadurch gekennzeichnet**,
5 dass eine Markierungssteuerung (18) zur Steuerung der Bewegungseinrichtungen (16) für die Markerköpfe (17) aufgrund der Konstruktionsdaten eine automatische Zuordnung eines Fehlerorts zu einem Markerkopf (17) vornimmt.

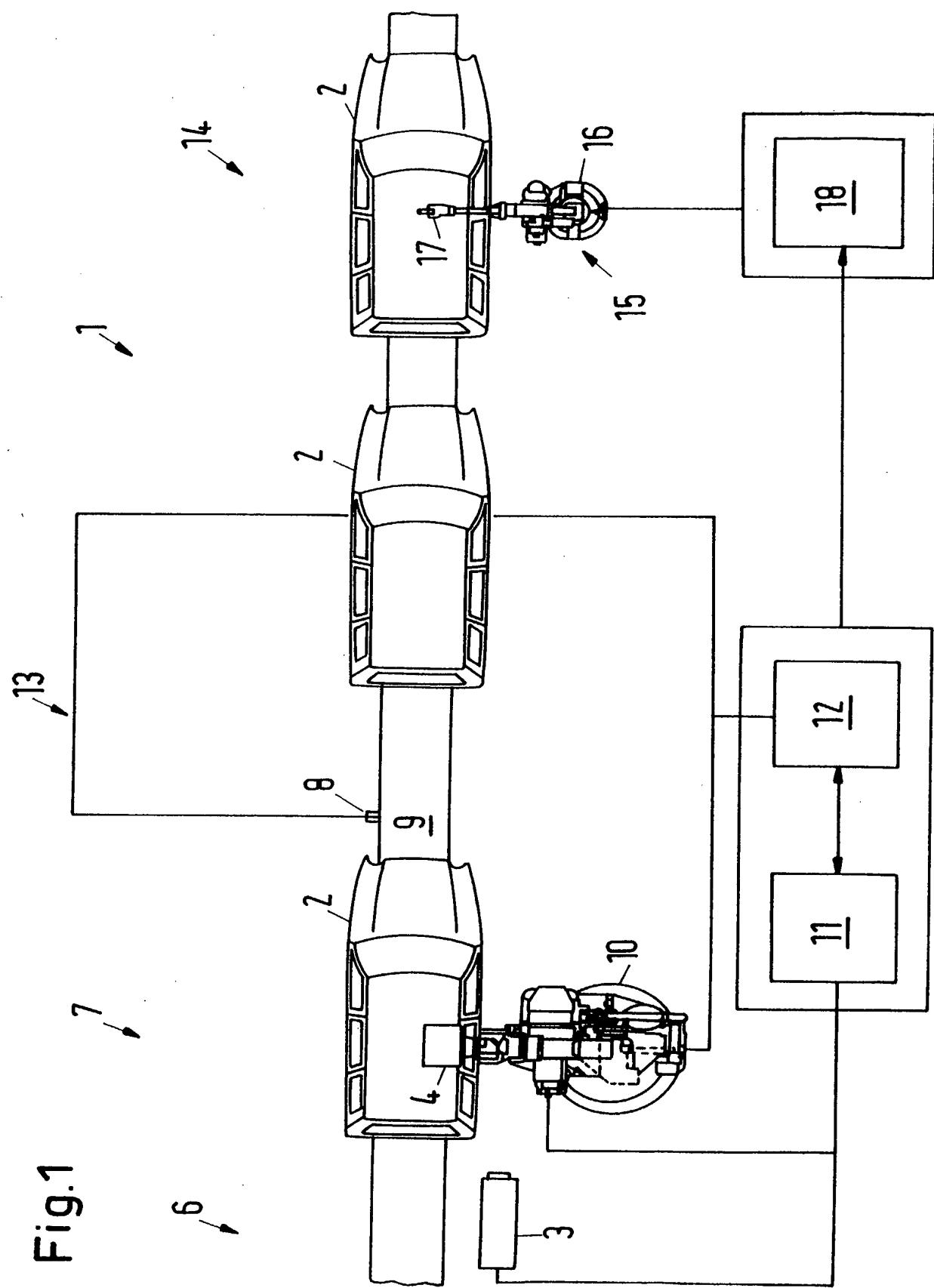


Fig.1

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP2005/001312

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
 IPC 7 G01B11/30 G01N21/88 G06T7/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
 IPC 7 G01B G01N G06T

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	EP 1 092 973 A (PERCEPTRON, INC) 18 April 2001 (2001-04-18) paragraphs '0009! - '0040!; figures 1,2 -----	1,2,6-8
X	US 2003/139836 A1 (MATTHEWS THURSTON SANDY ET AL) 24 July 2003 (2003-07-24) paragraphs '0013! - '0018!; figures 1-3 -----	1,2,6-8
X	US 6 320 654 B1 (ALDERS KLAUS ET AL) 20 November 2001 (2001-11-20) column 5, line 47 - column 8, line 62; figures 1,2 -----	1-12

Further documents are listed in the continuation of box C.

Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents :

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier document but published on or after the international filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

Date of mailing of the international search report

8 June 2005

15/06/2005

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Beyfuß, M

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/EP2005/001312

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)			Publication date
EP 1092973	A 18-04-2001	US 6266138	B1		24-07-2001
		CA 2322721	A1		12-04-2001
		EP 1092973	A1		18-04-2001
		JP 2001153810	A		08-06-2001
US 2003139836	A1 24-07-2003	NONE			
US 6320654	B1 20-11-2001	DE 19730885	A1		21-01-1999
		DE 59807750	D1		08-05-2003
		WO 9904248	A1		28-01-1999
		EP 0995108	A1		26-04-2000
		ES 2191328	T3		01-09-2003
		JP 2002508071	T		12-03-2002

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2005/001312

A. KLASIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
 IPK 7 G01B11/30 G01N21/88 G06T7/00

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
 IPK 7 G01B G01N G06T

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	EP 1 092 973 A (PERCEPTRON, INC) 18. April 2001 (2001-04-18) Absätze '0009! - '0040!; Abbildungen 1,2 -----	1,2,6-8
X	US 2003/139836 A1 (MATTHEWS THURSTON SANDY ET AL) 24. Juli 2003 (2003-07-24) Absätze '0013! - '0018!; Abbildungen 1-3 -----	1,2,6-8
X	US 6 320 654 B1 (ALDERS KLAUS ET AL) 20. November 2001 (2001-11-20) Spalte 5, Zeile 47 - Spalte 8, Zeile 62; Abbildungen 1,2 -----	1-12



Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen



Siehe Anhang Patentfamilie

- * Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :
- "A" Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist
- "E" älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldeatum veröffentlicht worden ist
- "L" Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)
- "O" Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht
- "P" Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldeatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

"T" Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldeatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist

"X" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden

"Y" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist

"&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche	Absendedatum des internationalen Recherchenberichts
8. Juni 2005	15/06/2005
Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl, Fax: (+31-70) 340-3016	Bevollmächtigter Bediensteter Beyfuß, M

INTERNATIONAL RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2005/001312

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung		Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
EP 1092973	A	18-04-2001	US CA EP JP	6266138 B1 2322721 A1 1092973 A1 2001153810 A		24-07-2001 12-04-2001 18-04-2001 08-06-2001
US 2003139836	A1	24-07-2003		KEINE		
US 6320654	B1	20-11-2001	DE DE WO EP ES JP	19730885 A1 59807750 D1 9904248 A1 0995108 A1 2191328 T3 2002508071 T		21-01-1999 08-05-2003 28-01-1999 26-04-2000 01-09-2003 12-03-2002